



RWJ-IOOOリハビリウォーカー

取扱説明書

ご使用の前に必ずこの取扱説明書をお読みください

目次

| 安全に関する重要事項 | 2 |
|---------------|----|
| 製品の使用に関する注意事項 | 4 |
| 組立部品チェックリスト | 6 |
| 組立説明 | 8 |
| 使用方法 | 11 |
| メンテナンス | 18 |
| 分解図 | 19 |
| パーツリスト | 20 |
| 保証書 | 23 |

本製品をお買い上げいただきたいへんありがとうございます。 本取扱説明書は必ず安全なところに保存してください。

本取扱説明書に記載の無い改造や、調整、修理、メンテナンスを絶対におこなわないでください。

安全に関する重要事項

安全上の注意

当製品をお買い上げ頂きありがとうございます。製品の品質には万全を期しておりますが、万が一製品に問題や部品の欠陥が発生する場合もございます。本製品に欠陥または不足の部品が見つかった場合は、直ちに弊社カスタマーサービスにご連絡下さい。

本トレッドミルは最高の安全を期して設計・製造されていますが、 ご使用にあたり注意事項がございますので、 組立、 操作前に必ず本説明書をお読み下さい。

危険 – 感電の危険性を減らすため、使用後やお手入れ前は、必ずトレッドミルの電源コードをコンセントから抜いて下さい。

■ トレッドミルの使用前に取扱い説明書および同封の資料をよく読み、指示に従って下さい。

- 本器具の使用中にめまい、はきけ、胸の痛みや他の異常が現れた場合は、トレーニングを直ちに中止し、医者の診察を受けて下さい。
- トレッドミルのコンセントがつながっている時は絶対にそばを離れないで下さい。 使用しない時や部品の交換時にはコンセントを抜いて下さい。
- 電源コードや差し込みが壊れていたり、正常に動作していない時や、倒したり、損傷したり、水に濡れている状態では絶対にトレッドミルを操作しないで下さい。
- 電源コードを引っ張ってトレッドミルを動かしたり、コードを取っ手として使用したりしないで下さい。コードは熱を持ったものや直火に近づけないで下さい。
- 運動器具は必ず平らな面に置いて使用し、屋外や水のあるところのそばでは使用しないで下さい。
- 開口部に異物を入れないで下さい。
- 運動中は子供やペットを器具に近づけないで下さい
- 障害のある人がトレッドミルを使う時は、医師の承認と厳密な管理が必要です。
- トレッドミルの下に手足を入れないで下さい。他の人が使っている時は手足をトレッドミルから離すようにして下さい。
- ベルトの上に立っている時にトレッドミルの電源を入れないで下さい。降りるときや再開するときはトレッドミルの 速度を安全な速度に下げて下さい。
- 電源を切る時はすべての調整装置をオフにした上で電源コードを抜いて下さい。
- トレッドミルは本取扱い説明書に書かれた以外の目的では使用しないで下さい。
- トレッドミルとしての使用の前後に5~10分間の準備運動や整理運動をして下さい。 それにより心拍数の増減が 緩やかになり、 また筋肉の緊張を防ぐことができます。
- 運動中は絶対に息を止めないで下さい。呼吸は運動レベルと連携して正常なペースに保つ必要があります。
- 最初はゆっくり始め、徐々に速度や距離を増やして下さい。
- 運動時は必ず適切な衣服や靴を身に着けて下さい。ゆるい衣服やひらひらとした装飾のある服は、トレッドミルの可動部品に絡まることがありますので避けて下さい。
- 裸足やストッキングを着用したまま、またゆるい靴やスリッパを履いて歩いたり走ったりしないで下さい
- 器具を持ち上げたり動かしたりする時は、正しい方法で十分に注意して行い、背中を痛めないようにして下さい。
- 電源コードが損傷している場合は、危険防止のため、必ずサービスの知識や資格を人が交換するようにして下さい。

本取扱説明書を保存してください 常に安全を心がけてください!

安全に関する重要事項

警告 -:

- 体調の良くない場合はトレッドミルの使用前に必ず医師の診察を受けて下さい。
- トレッドミルを使用する人は、あらかじめ使用法や安全上の注意について必ず理解していなければなりません。
- 使用開始前に必ず安全キーを専用コードで洋服や手首に付けて下さい。また、トレーニングを開始する時の状態に合わせて、安全シートとハンドルを取り付けて下さい。
- トレーニングの前には必ず準備運動やストレッチをして下さい。
- 体調が良くなかったり、トレーニング中の反応が鈍かったりする人の場合は目を 離さないで下さい。また誰もいない状態でトレッドミルを動いたままにしないで 下さい。
- トレーニングは必ず低速から始め、徐々に許容速度または目標速度に上昇させて下さい。
- めまいがしたり、ふらふらしたり、息切れがする場合は、すぐにトレーニングを 中止して下さい。
- トレッドミルの上に乗るのは、トレッドミルが完全に停止している状態で行って下さい。
- 本トレッドミルを初めて使用するトレーナーは、ハンドルバーや安全シートの適切な使い方を理解してから使用して下さい。
- ハンドグリップの安全バンドや安全シートにゆるみやひび割れなどの損傷がある場合は、指定サービス業者による交換が必要です

本取扱説明書を保存してください 常に安全を心がけてください!

注意!!

トレーニング中は常に安全に気を配って下さい。

(一) 本製品の機能および目的:

- 整形外科や脳神経外科等の患者または高齢者の屋内歩行トレーニング用
- 設定された時間や速度による連続した脚の筋肉の強化トレーニング
- トレーニングを行う力がないと感じる時でも、 付属の安全シートに座ることが出来ます。 またトレッドミルには安全策として、 モーターの急な停止に 備えた安全キーが装備されています。
- 安全シートやハンドグリップを取り外すと通常のトレッドミルとしてお使いいただけます。
- 本トレッドミルの使用にあたっては、脳卒中、痙縮、足の麻痺、骨折などの患者の筋肉や身体状態を強化するためのサポートを行う理学療法士などの専門家によるアドバイスが必要です。

(二)部品及び付属品:

- 歩行デッキと走行ベルト
- 安全キーとコントロールパネル
- 前方/左/右 緊急停止スイッチ付ハンドルバー
- 吊りバンド付着脱式安全シート
- 安全バンド付着脱式ハンドグリップ
- ステップ
- 電源コード
- 取扱い説明書

(三)諸元一覧:

寸法:196cm (長さ) ×97cm (幅) ×113/86/133cm (高さ)

(ハンドルバーの高さ/最低部/コントロールパネルの高さ)

走行部:1275mm×510mm(長さ×幅)

モーター: 2. Ohp ACモーター

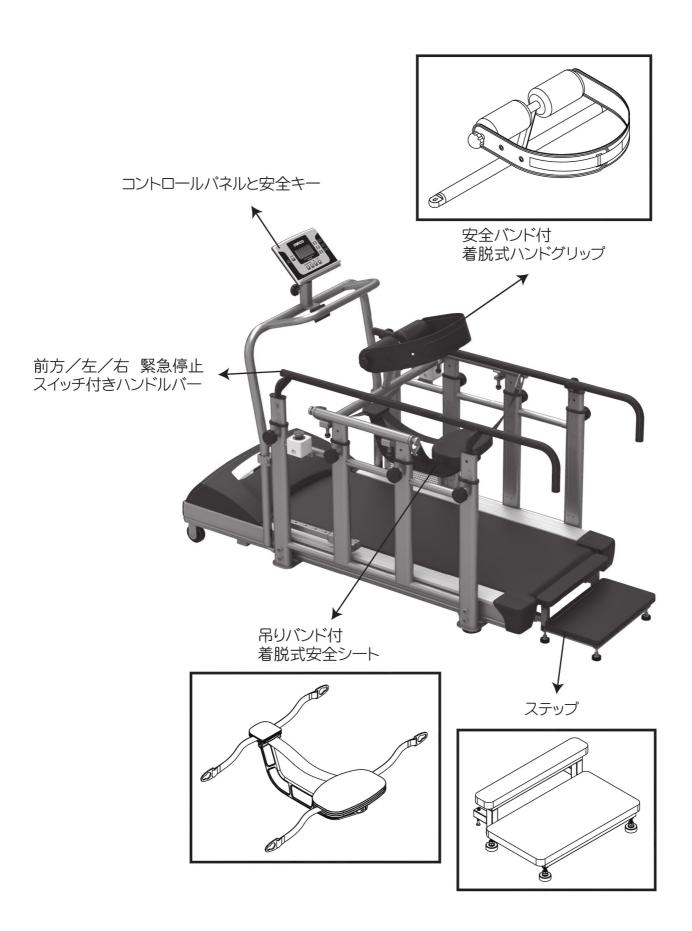
速度範囲: 前進方向O. 2-8. Okm/h 加速減速ステップO. 1km/h

デッキ: 25mm 高密度板

電力定格: AC100V/1<mark>0</mark>A

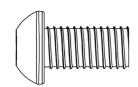
最大荷重:150kg まで.

本取扱説明書を保存してください 常に安全を心がけてください!

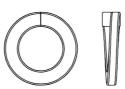


組立部品チェックリスト

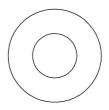
ステップ1



#107-3/8″×3/4″ 六角穴付ボルト(8個)



#109-3/8" スプリングワッシャー (8個)



#108-Φ3/8″×Φ21×2. OT 平ワッシャー (8個)

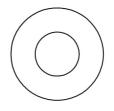


#106-3/8"×2" 六角穴付肩付ボルト(8個)

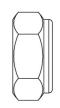
ステップ 2



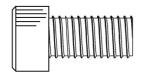
#110-3/8″×2-1/4″ 六角穴付肩付ボルト(2個)



#108-<u>Φ3/8</u>"× Φ21×2, OT 平ワッシャー (2個)



#111-\$\Psi 3/8" ×7T ナイロックナット (2個)



#118-5/16″×3/4″ 六角穴ボルト(2個)

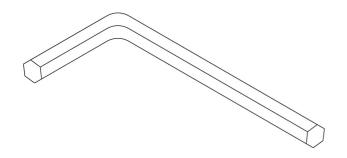


#132-Φ8×1.5T スプリングワッシャー(2個)

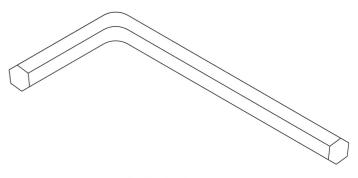


#133-Φ5/16″×Φ 16×1.5T 平ワッシャー(2個)

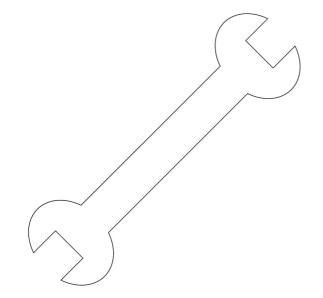
工具



#134-M5 L型六角レンチ(1個)



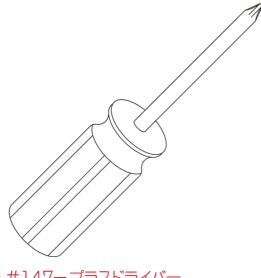
#135-M<mark>6</mark> L型六角レンチ(1個)



#136-13/14mm スパナ (1個)



#148-10mmスパナ (1個)

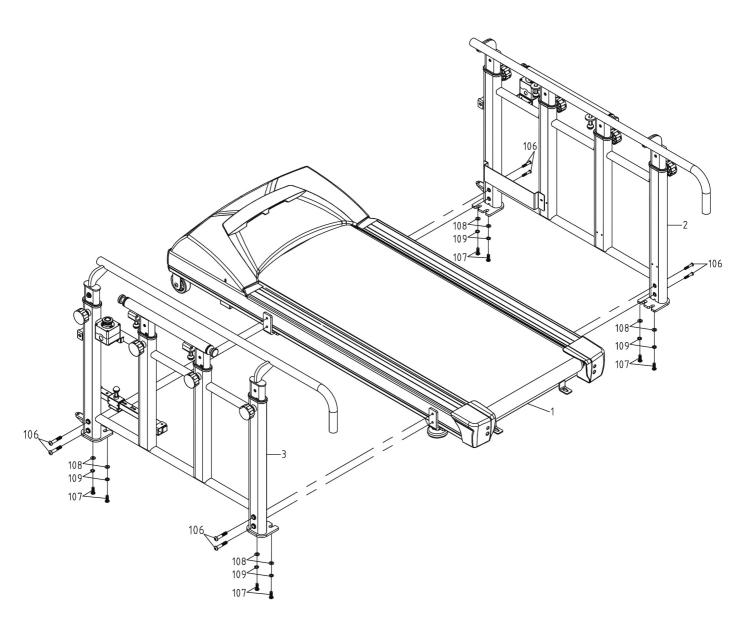


#147ープラスドライバー (1個)

組立説明

ステップ l:

左ハンドルバーアセンブリユニット(3)、リハビリウォーカー本体(1)、右ハンドルバーアセンブリユニット(2)の組立は下の図を参照して下さい。まず、左ハンドルバーアセンブリユニット(3)をリハビリウォーカー本体(1)の左側にM5 L型六角レンチ(134)を使って3/8″六角穴付肩付ボルト(106、4個)を横側から取り付け軽く締めます。次に、M6 L型六角レンチで3/8″ \times 3/4″六角穴付ボルト、3/8″スプリングワッシャー、 Φ 3/8″ \times Φ 21 \times 2. OT、平ワッシャー3/8″ \times 3/4″六角穴付ボルト(107、109、108、各4個)を下側から取り付け、しっかり締めます。その後最初に取り付けたボルトをしっかり締めてください。取り付けが完了したら、反対側の右ハンドルバーアセンブリーユニット(2)を同じ要領でリハビリウォーカー本体(1)に取り付けてください。



ステップ 2:

フロントハンドルバーユニット(6)を取り付けます。ケーブルを下の図を参照して接続します。コネクタAとB、コネクタCとD、コネクタEとF、コネクタGとHをロックさせて接続してください。

M6 L型六角レンチ(135)と13/14mmレンチ(136)を使って、3/8″×2-1/4″六角穴付肩付ボルト(110)、 Φ 3/8″× Φ 21×2. OT 平ワッシャー(108)、 Φ 3/8″×7Tナイロックナット(111)を左右のハンドルバーアセンブリユニットのブラケットマウントに取り付けます。M6 L型六角レンチ(135)で5/16″×3/4″六角穴ボルト(118)、 Φ 8×1. Φ 8×1. Φ 8×1. Φ 8×1. Φ 8×1. Φ 8×1. Φ 8×1 Φ 9×1 Φ 9×1

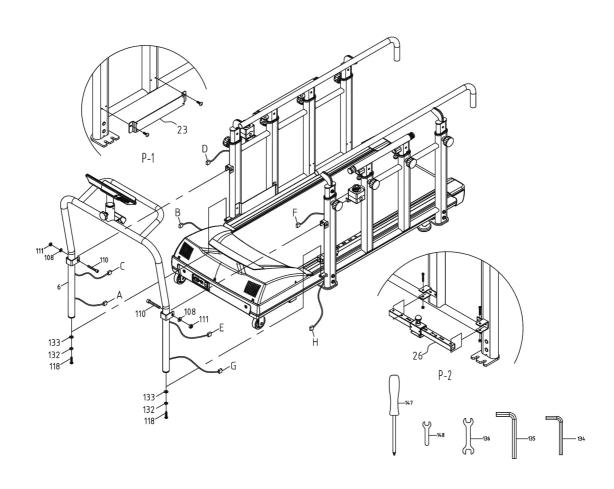
赤外線センサーの組立:

反射板:

下の図のP-1のように反射板(23)を右ハンドルバーアセンブリユニット(2)内側下部のねじの穴に合わせてプラスドライバー(147)で取り付けてください。

赤外線センサーユニット:

下の図のP-2のように赤外線センサーユニット(26)を左ハンドルバーアセンブリユニット(3)内側下部のねじ穴に合わせてM5 L型六角レンチ(134)でボルトとを、コンビレンチ(148)でナットをおさえてしっかり締めて取り付けてください。



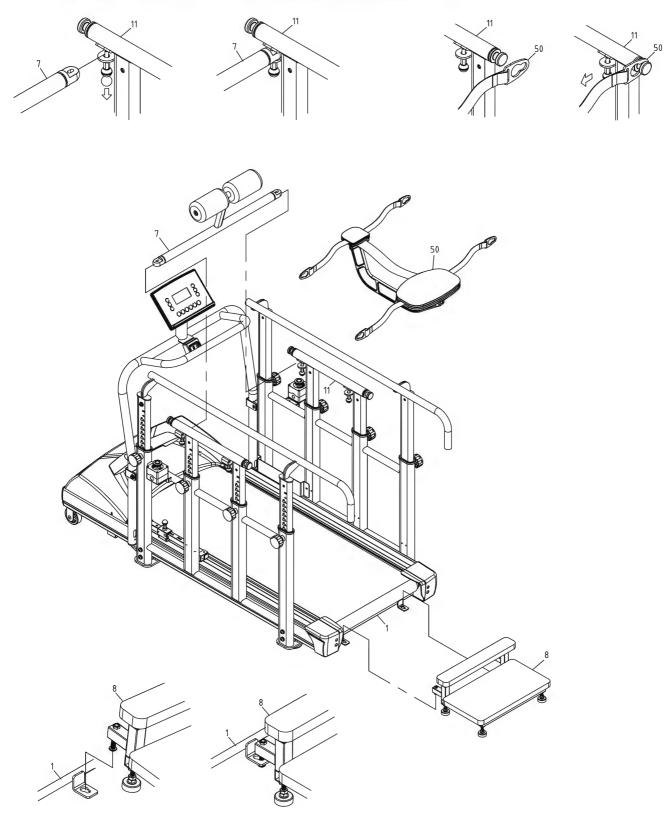
ステップ 3:

下の図を参考に、ハンドグリップアセンブリ (7)、、安全シート (50)、ステップ (8) を取り付けて完成です。

ハンドグリップアセンブリ (7):左右のハンドレールに付いている固定用のピン (11、12) の下の固定ノブ (51) を下方向に引っ張り、ハンドグリップアセンブリの両側の穴にピンを通して取り付けます。しっかりピンで固定されているか確認してください。

安全シート(50):左右のハンドレールアセンブリユニットの内側のハンドルの両端の溝に安全シートのベルトの端のリングを挿入して、手前に引っ張り固定してください。

すべての取り付けが済んだら、下の図の通り取り付けを確認して完了してください。



使用方法

始める前に

開始前に必ず安全コードを衣服や手首などにつなげるか、または安全シートを正しく取り付けて下さい。





初期画面表示

電源を入れると、メインの画面が点灯し、ソフトウェアのバージョン(例:1.0)、積算距離と積算時間がそれぞれ交互に約2秒ほど表示されます。 続いてトレッドミルはセンサーモード (S) で待機状態に入ります。

画面表示

モード選択:センサーモード(S)とウォーキングモード(A)

エンターボタンを押して表示させたいデータ(スキャン、時間、速度、距離、カロリーの順で表示)を選びます。

スキャン: 各表示項目は約6秒ずつ表示されます。

時間:積算トレーニング時間(0:00から99:59まで)

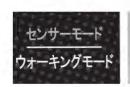
速度:現在の設定速度(O. 2Km/hから8. 0 Km/hまで)

距離:積算距離(0.00から99.99 Kmまで)

カロリー: 積算消費カロリー (最大値999. 9カロリー)

ストップ:ストップボタンを押すと、表示画面に走行が中止していることが表示されます。







ウ₃ーキングモード (A) またはセンサーモード (S) を切り替えます。



エンターボタン:

- (1) 設定したい値を確定します。
- (2) 表示データを切り替えます (スキャン表示されている間は 時間、速度、距離、カロリーの順に表示されます。)。
- (3) ベルトの停止中、ストップが画面表示されている時にエンターボタンを3秒以上押したままにすると、プログラムのパラメーターがリセットされプログラム選択メニューに戻ります。



スタート/ストップボタンを押してトレーニングの開始と中止を切り替えます。



「早く」を一回押すとO. lkm/h早くなります。 「遅く」を一回押すとO. lkm/h遅くなります。



センサー1の移動距離は、Dは25cm、Eは30cm です ランニングの設定速度は8km/h です

センサー2のベルト移動距離はBが15cm、Cは20cmですジョギングの設定速度は6km/hです。

センサー3の設定ベルト移動距離は0が5cm、Aが10cmですウォーキングの設定速度は3km/hです。

安全キー:

安全キーでコントロールパネルのオンとオフが出来ます。 緊急時は安全キーを抜いてトレーニングを中止して下さい。

速度切替ボタン:

速度は3km/h、6km/h、8km/hの3つの速度が予めセットされていますので、ウォーキングモード(A)では、ボタンを押すだけで簡単に切り替えられます。

操作方法:

【センサーモードの操作方法】:

電源を入れると、画面にソフトウェアのバージョン(例:l. 0)が表示され、続いて積算距離(単位:Km)と積算時間(単位:時間)が表示されます。

手順1:最初に設定されているモードはセンサーモード(S)です。画面にはSが点滅します。



手順 2:

センサーモード(S)になっていることを確認したら、エンターボタンを押します。 画面にはS_0と表示されます(写真はS_A)。 右側にあるボタンでセンサーセレクションを 0(センサー3)、A(センサー3)、B(センサー2)、C(センサー2)、D(センサー1)、E(センサー1) のいずれかにセットすると、 画面表示は S_0 、 S_A 、 S_B 、 S_C 、 S_D 、 S_E と表示されます。



センサーの位置は、使用する人の体格に合わせて適当な位置に設定します。 最初は、何回かテストをする必要があります。 踏み出した足のつま先がセンサーをちょうど踏み越える様な位置を選択してください。





手順 3:

次に「エンター」ボタンを押すと、画面に0:00と表示され、時間設定をします。希望のトレーニング時間を設定するには「早く」または「遅く」を押すと値が増減します。0:00~99:00の間で設定ができます。エンターをもう一度押すと設定が終わります。設定時間が0:00の場合は、ストップを押さない限り動き続けます。



手順 4:

時間設定が完了すると、画面表示はS_00になります。これはセンサーモードでのステップ数の設定です。「早く」または「遅く」を押すと値が増減します。ステップ数は00~99の間で設定できます。エンターを押して設定が完了します。00に設定されていると、ストップを押すまでステップを繰り返せます。



手順 5:

スタート/ストップボタンでトレーニングを開始します。 画面上では3、2、1とカウントダウンしてスタートします。

【ウォーキングモードの操作方法】:

電源を入れると、 青色の画面にソフトウェアのバージョン (例:1.0) が表示され、 続いて積算距離 (単位:Km) と積算時間 (単位:時間) が表示されます。

最初に設定されているモードはセンサーモード(S)で、画面にはSが点滅します。モード切替ボタンを押してウォーキングモードに切り替えると画面にはAが点灯します。



手順 2: スタート/ストップボタンでトレーニングを開始します。

手順 3: 手順 2 を省略すると画面にはAが点滅します。エンターを押すと時間がO:00のまま点滅するので、トレーニング時間を設定して下さい。「早く」または「遅く」を押すと値がO:00から99:00の間で増減します。エンターを押して確定します。設定時間がO:00の場合は、時間表示は止まらずに動き続けます。



手順 4:

時間設定が完了すると、画面表示は0.00、距離、カロリーで0.00が点滅します。トレーニング距離を0.00から99.90の間で設定します。DISTは距離の意味で、Kはkmを表します。エンターを押して確定します。



手順 5:

カロリーは初め0.0の点滅で表示されます。消費カロリーを設定するには、「早く」または「遅く」を押すと値が0.0から999.0の間で増減します CAL はカロリーを意味します。エンターを押して確定します。スタート/ストップを押してトレーニングを開始します。



安全キー、緊急スイッチ、ハンドグリップ、安全シートの使い方。

安全キーとコードをクリップで止めます。 速度についていけない時に安全キーが引っ張られ、 トレッド ミルが停止します。

トレッドミルを止める必要がある時は、安全キーを引っ張るか、補助者が左右のハンドルバーにある緊急停止スイッチを押すとモーターとベルトが直ちに停止します。

ハンドグリップと安全ベルトで、体が前や左右に傾いたりするのを防ぎ、真っ直ぐに保ちます。 具合が悪くなったりバランスを失った場合は、安全シートに座ることで安全キーが引っ張られてトレッド ミルを停止します。 また手動で緊急停止スイッチを押すことも出来ます。 安全シートに座って回復す るのを待つか助けを待つことが出来ます。

トレッドミルの電源を切る:

30 分間何も操作しないと、自動的に電源が切られスリープモードになり、トレッドミル安全スイッチおよび安全キーの検出回路以外の操作が中止されます。スイッチを入れるか安全キーを操作すると、トレッドミルの操作を再開できます。スリープモードでの電力消費は非常に少ないので、電源は入れたままでも構いませんが、安全キーを抜くか主電源を切ると簡単にトレッドミルの電源を切ることができ

緊急停止ボタンの作動と再開



トレッドミルを緊急停止する必要がある場合は、赤く丸いノブを下方向に押します。 再開する場合は同じノブを時計回り方向(ノブ表面の矢印の方向)に元の位置にはね上がるまで回すと、トレッドミルは再開し待機モードに入ります。 トレーニングの設定を入力しなおしてトレッドミルの操作を再開します。

ステップの設置と取り外し:

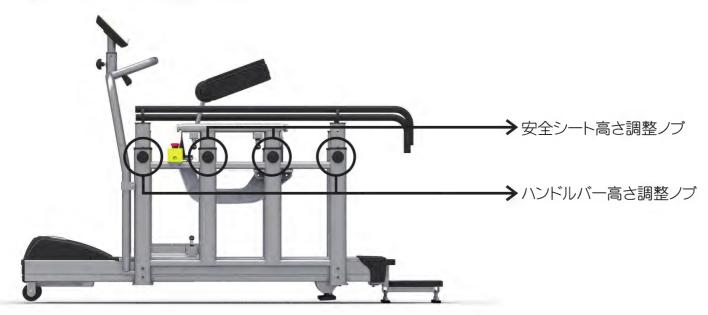


設置する時は、左右のボルトを穴に通してステップを固定します。

取り外す時は、ステップを前に押して外します

車椅子からトレッドミルに移る場合:

車椅子をトレッドミルの後部につけて、滑ったりする危険を避けるため、車椅子が動かないようにします。 ハンドルバーをしっかり手で握り、 ステップに一旦乗って静止してから、 トレッドミルのベルトに移り、 トレーニングを開始します。



安全シートの高さ調節と前のハンドルバーの使い方:

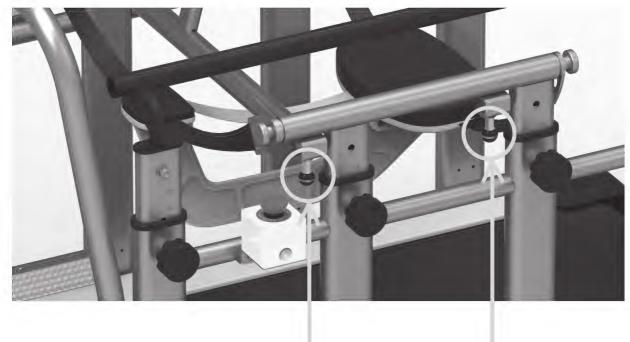
安全シートの高さを調節する前にまず、プルピンの一方の端を引っ張り、前のハンドルバーを回して 調節し、ノブを引っ張って前のハンドルバーを溝に入れノブを固定します。(オブが前のハンドルバー をしっかり固定しているのを確認してください。)

安全シートを高くする場合:

両方のノブを反時計回りに1、2回転回してゆるめ、ハンドルバーを両手で握り、ハンドルバーを両手で持って、適切な高さまで押し上げます。 ノブのピンがパチッと鳴って穴に入ったことを確認し、 ノブを時計周りに回してしっかり締めます。

安全シートを下げて調節する場合:

両方のノブを反時計回りに回してゆるめ、一方を引っ張り左右どちらかに90度回し、ノブを支えます。 ハンドルバーを片手で握り、もう一方のノブを引っ張り左右どちらかに90度回し、もう片方の手でノ ブをおさえます(ノブのピンはゆるんだ状態)。ハンドルバーを両手で持って、適切な高さまで押し下 げ、片手はハンドルバーを持ったまま、もう一方の手でノブを左右どちらかに90度回し、ノブのピン ははね上がってもとに位置に戻りノブを支えます。ノブを時計回りに回してしっかり締めます。



ピンを下に 引いてください =

前のハンドルバーを外す場合:

プルピンの一方の端を引っ張り、前のハンドルバーを回してから、プルピンのもう一方の端を引っ張って前のハンドルバーを外します。

前のハンドルバーを取り付ける場合:

ノブを引っ張ってハンドルバーを溝に押してから、ノブが前のハンドルバーにしっかり固定されていることを確認します。

メンテナンス

ベルト、デッキ:

トレッドミルには高効率低摩擦のデッキが使われています。 デッキをきれいに保つことで最大の効果を得ることが出来ます。 柔らかい湿った布かペーパータオルを使い、 ベルトの端やベルトと本体の間の部分やベルトのすぐ下の部分などを拭いて下さい。 一か月に一度行うことによってベルトとデッキの寿命を延ばせます。 中性洗剤を薄めた液とやわらかいナイロンブラシを使ってベルトの表面をきれいにします。 よく乾かしてから使用して下さい。

ベルト滓:

通常、 試運転中や、 初期の段階でベルトが安定するまでベルトの滓が出る場合があります。 トレッド ミルの後ろに黒い滓がたまる事がありますが、 これは正常です。

掃除方法:

汚れ、ほこり、ペットの毛などが吸気口をふさいでベルトにたまることがあります。トレッドミルの下を最低月に一度は掃除機で掃除してたまった汚れがモーターカバーの内部に入るのを防いでください。 一年に一度、黒いモーターカバーを外してたまった汚れを掃除機で掃除して下さい、必ず予め電源コードを抜いてから行って下さい。

ベルトの調整:

ベルトの張り具合の調節:

ベルトの張り具合を適切に保つことは重要です。適切なベルトの張り具合は平らでムラのない表面を保ち、安定した走行のためにはとても重要です。後部のローラーを付属のM6L型レンチで調節して下さい。調整ボルトは下図に示す通りステップのレール部についています。

後部ローラーの調整ボルトを締めるだけで前部ローラーでのベルトの滑りを防ぐことが出来ます。ベルトの張り具合は片側の調節ボルトを4分の1周ずつ回し、ベルトの上を歩いて適切な張り具合を検査し、滑りやスムーズでない動きがないかどうか確認して下さい。 片側を調整したら、 必ず次は反対側のボルトを調整してください。 片側だけを調整しすぎるとベルトが偏り、 片側に寄ってしまいます。

注意:締め過ぎないで下さい。締め過ぎはベルトの損傷の原因になったり、ベアリングの磨耗を早める原因になります。ベルトの張りを調整してもまだ滑る場合、モーターカバー内にある、モーターを前部ローラーにつなげているドライブベルトに原因があるかもしれません。モーターベルトを締める作業はメーカーに必ず依頼してください。

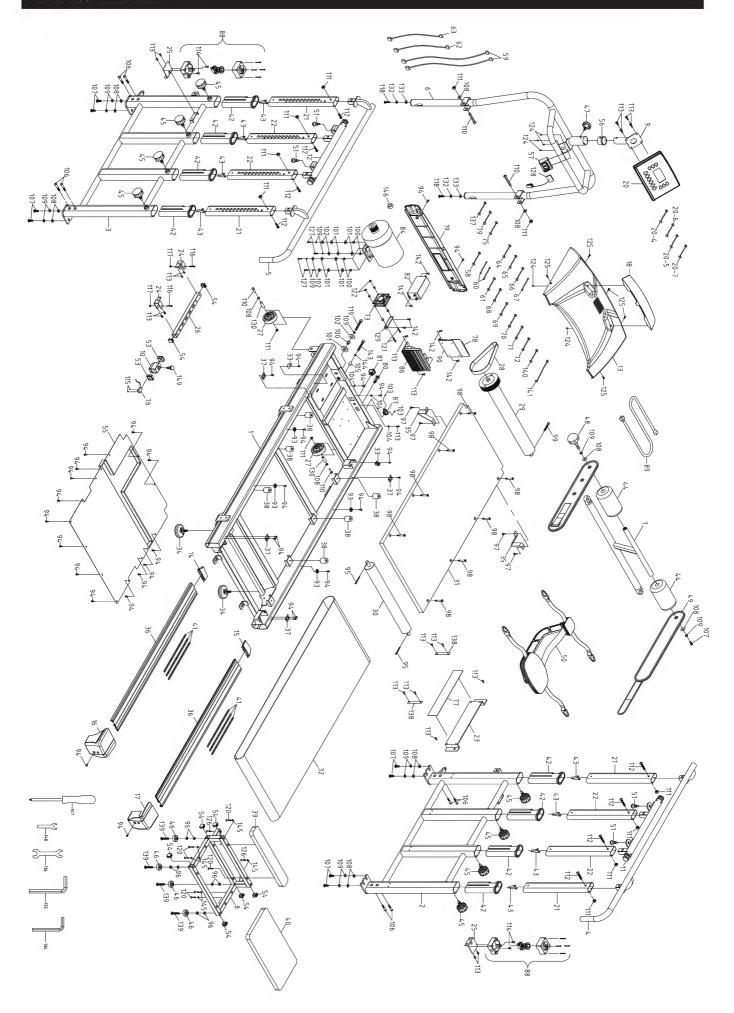
ベルトのずれの調節:

トレッドミルは使用中にベルトが適度に真ん中に来るように設計されています。 使用中、 走り方によっては多少 片方にずれることがありますが、 ずれが続くようであれば調節が必要です。

ベルト走行方法の調節はM6L型レンチで後部ローラーの調整ボルトを回す事で調整します。 左側のボルトで調整します。 ベルト速度を5km/hに設定します。 少しの調整で、 すぐには分かりにくくても大きくベルトの位置が変わる場合があるので注意して下さい。 ベルトが左側



に寄りすぎている場合は、ボルトを4分の1回転だけ右(時計周り)に回してから、数分待って様子を見ます。ベルトが中央に安定するまで4分の1ずつ続けて下さい。ベルトが右側に寄りすぎている場合は、ボルトを4分の1周だけ左(反時計周り)に回して下さい。使い方や走り方のくせなどにより、ベルトは定期的に調整が必要な場合があり、使う人によって違ってきます。ベルトを中央にする様に調節して下さい。ベルトの適切な調整は所有者の責任です。



パーツリスト

| # | パーツ概要 | 数量 | | | | |
|----|-------------------------------------|----------|--|--|--|--|
| 1 | メインフレーム | <u> </u> | | | | |
| 2 | | 1 | | | | |
| 3 | 右ハンドルバーアセンブリユニット ナハンボルバーアセンブリュニット | | | | | |
| | 左ハンドルバーアセンブリユニット | | | | | |
| 4 | 右ハンドルバー | | | | | |
| 5 | 左ハンドルバー | | | | | |
| 6 | フロントハンドルバー | <u> </u> | | | | |
| 7 | ハンドグリップアセンブリ | | | | | |
| 8 | ステップ | | | | | |
| 9 | コントロールパネル取付台 | | | | | |
| 10 | 赤外線センサーベースユニット | | | | | |
| 11 | 右シート固定チューブ | | | | | |
| 12 | 左シート固定チューブ | 1 | | | | |
| 13 | モータートップカバー | 1 | | | | |
| 14 | 左フットレールキャップ | 1 | | | | |
| 15 | 右フットレールキャップ | 1 | | | | |
| 16 | 左リア調整ベース | 1 | | | | |
| 17 | 右リア調整ベース | 1 | | | | |
| 18 | トップモーターカバープレート | l | | | | |
| 19 | フロントモーターカバー | 1 | | | | |
| 20 | コントロールパネルアセンブリユニット | 1 | | | | |
| 21 | ハンドルインナースライド | 4 | | | | |
| 22 | シートインナースライド | 4 | | | | |
| 23 | 反射板 | 1 | | | | |
| 24 | 赤外線センサーベース | 2 | | | | |
| 25 | 緊急停止ボタン取付版 | 2 | | | | |
| 26 | レールチューブ | 1 | | | | |
| 27 | 移動用キャスター | 2 | | | | |
| 28 | ドライブベルト | 1 | | | | |
| 29 | プーリー付フロントローラー | 1 | | | | |
| 30 | リアローラー | 1 | | | | |
| 31 | 走行板 | 1 | | | | |
| 32 | 走行ベルト | 1 | | | | |
| 33 | モーターカバーアンカー | 2 | | | | |
| 34 | Φ75 (3/8″Φ75(3/8″×16mm) ゴム足 | 2 | | | | |
| 35 | ベルトガイド | 2 | | | | |
| 36 | アルミニウムフットレール | 2 | | | | |
| 37 | Φ5. 5×27×60×1T×2. 5H波型ワッシャー | 4 | | | | |
| 38 | クッション | 6 | | | | |
| 39 | 450×70×25Tステップ板 (上側) | 1 | | | | |
| 40 | 450×250×25Tステップ板(下側) | 1 | | | | |
| 41 | ノンスリップゴム | 6 | | | | |
| 42 | センタースペーサーチューブ(上部) | 8 | | | | |
| 43 | $\Phi 6$ Z^{\prime} Z^{\prime} | 8 | | | | |
| 44 | ハンドグリップフォーム | 2 | | | | |
| 45 | 固定ノブ | 8 | | | | |
| | <u> </u> | | | | | |

| # | パーツ概要 | 数量 |
|----|---|--|
| 46 | Φ35×10mmゴム足 | 4 |
| 47 | 3/8″×25mmコントロール固定ノブ | 1 |
| 48 | 3/8" ×25mm安全ベルト取付ノブ | 1 |
| 49 | 安全ベルト | 1 |
| 50 | 安全シート | 1 |
| 51 | ロックピンノブ | 4 |
| 53 | センタースペーサーチューブ | 2 |
| 54 | 25. 4mm×25. 4mmスクエアエンドキャップ | 8 |
| 55 | トップフレームカバー | 1 |
| 56 | 50.8×38mm中空ジョイント | 1 |
| 57 | 150mmケーブル付緊急停止ボタンモジュール | 1 |
| 58 | 1400mmアースケーブル(中部) | 1 |
| 59 | 1050mm緊急停止ボタンスイッチワイヤ(下部) | 2 |
| 60 | 300mm緊急停止ボタンスイッチワイヤ(下部) | 2 |
| 61 | 550mmアースケーブルケーブル (下部) | |
| 62 | 1400mmコンピューターケーブル (中部) | 1 |
| 63 | 500mmコンピューターケーブル (下部) | 1 |
| 64 | 100mmコネクティングワイヤ (黒) | |
| 65 | 200mmコネクティングワイヤ (白) | 1 |
| 66 | 200mmコネクティングワイヤ (黒) | <u> </u> |
| 67 | 100mmコネクティングワイヤ (白) | 1 |
| 68 | 100mmコネクティングワイヤ (黒) | 1 |
| 69 | 150mmコネクティングワイヤ (白) | 1 |
| 70 | 150mmコネクティングワイヤ (黒) | — <u>†</u> |
| 71 | 250mmモーターファンコネクティングケーブル (黒) | |
| 72 | 250mmモーターファンコネクティングケーブル (白) | 1 |
| 73 | ファン | 1 |
| 75 | 1450mmトランジスタスイッチワイヤ (中部) | 1 |
| 76 | 450mmトランジスタースイッチワイヤ (下部) | 1 |
| 77 | フォトスイッチ反射紙 | 1 |
| 78 | 電源コントロール基板 | 1 |
| 79 | 300mmコンピューターケーブル | - 1 |
| 80 | | —————————————————————————————————————— |
| 81 | オン/オフ電源スイッチ | - 1 |
| 82 | フィルター | 1 |
| 83 | チョーク | 1 |
| 84 | 700mmACモーター | 1 |
| 86 | 2HPインバーター | 1 |
| 87 | 電源ソケット | |
| 88 | 緊急停止ボタン | 2 |
| 89 | 電源コード | - 1 |
| 90 | コントローラーLパネル | |
| 93 | $\Phi 6 \times \Phi 23 \times \Phi 13 \times 5$. $5T \times 3T$ ナイロンしぼりワッシャー | 4 |
| 94 | Φ5×16L(mm) タッピンネジ | 32 |
| 95 | M8×P1. 25×80L(mm) 六角穴ボルト | 2 |
| 96 | 3/8" ×16×7. OTナット | 8 |
| 97 | $\Phi 4 \times 12 L(mm)$ タッピンネジ | 4 |
| 98 | M8×P1. 25×35Lサラボルト | 8 |
| | 1 | |

| # | パーツ概要 | 数量 | | | |
|-----|--|----------|--|--|--|
| 99 | M8×P1. 25×60L(mm) 六角ボルト | 1 | | | |
| 100 | Φ10×Φ14×14L絶縁ブッシング | 5 | | | |
| 101 | $\Phi 13 \times \Phi 35 \times 5$ Tナイロンワッシャー | | | | |
| 102 | Φ3/8″×Φ35×2, OT(mm) 平ワッシャー | 5 | | | |
| 103 | Φ3×10mmタッピンネジ | 2 | | | |
| 104 | Φ5×0. 6T(mm) 星形ワッシャー | 3 | | | |
| 105 | エンドキャップ | 1 | | | |
| 106 | 3/8″×16×2″ 六角穴付ボルト | 8 | | | |
| 107 | 3/8"×16×3/4" 六角穴付ボルト | 9 | | | |
| 108 | Φ3/8"×Φ21×2. OT(mm) 平ワッシャー | 14 | | | |
| 109 | Φ 3/8″ \times 2T(mm) スプリングワッシャー | 15 | | | |
| 110 | 3/8″×16×2-1/4″六角穴付ボルト | 4 | | | |
| 111 | 3/8"×16×7T(mm) ナイロックナット | 12 | | | |
| 112 | 3/8″×16×1-1/2″ 六角穴付ボルト | 8 | | | |
| 113 | M5×P0. 8×12L(mm) プラスネジ | 21 | | | |
| 114 | M4×P0. 7×12L(mm) プラスネジ | 4 | | | |
| 115 | M3×P0. 5×10L(mm) プラスネジ | 2 | | | |
| 116 | M6×P10×38L(mm) 六角穴ボルト | 2 | | | |
| 117 | M6×P1. 0×6T(mm) ナイロックナット | 2 | | | |
| 118 | 5/16"×18×3/4" 六角穴ボルト | 2 | | | |
| 119 | 3/8″×16×2-1/2″ 六角ボルト | 1 | | | |
| 120 | M8×P1. 25×40L(mm) 六角穴ボルト | 6 | | | |
| 121 | M3×35L(mm) プラスネジ | 2 | | | |
| 122 | M3×5Tナイロックナット | 2 | | | |
| 124 | Φ3. 5×12L(mm) タッピンネジ | 6 | | | |
| 125 | Φ5×16L(mm) タッピンネジ | 5 | | | |
| 126 | 5/16″×18×1-1/2″ 六角穴付ボルト | 2 | | | |
| 127 | 3/8″-16×1-1/2″六角穴ボルト | 4 | | | |
| 128 | スクエア安全キー | 1 | | | |
| 129 | ファングリルアンカー | 1 | | | |
| 130 | ホイールスリーブ | 2 | | | |
| 132 | $\Phi 8 \times 1$. $ST(mm)$ スプリングワッシャー | 2 | | | |
| 133 | Φ5/16″×Φ16×1.5T(mm) 平ワッシャー | 2 | | | |
| 134 | M5 L型六角レンチ | 1 | | | |
| 135 | M6 L型六角レンチ | 1 | | | |
| 136 | 13/14mmレンチ | 1 | | | |
| 137 | 250mmコネクティングワイヤ (白) | <u> </u> | | | |
| 138 | 反射板フレーム | 2 | | | |
| 139 | 3/8″×16×2″平頭六角穴付ボルト | 4 | | | |
| 140 | 250mmコネクティングワイヤ (黒) | 1 | | | |
| 141 | 300mmモーターアースワイヤ | 1 | | | |
| 142 | M5×P0. 8×6L(mm) プラスネジ | 6 | | | |
| 143 | 3/8"×16×2" 六角ボルト | <u> </u> | | | |
| 144 | 3/16″×10×1. OT(mm) 平ワッシャー | <u> </u> | | | |
| 145 | 5/16″×23×1.5T(mm) 平ワッシャー | 6 | | | |
| 146 | Φ 35×21×13L7 \pm 5/ \pm 17 | 1 1 | | | |
| 147 | プラスドライバー | <u> </u> | | | |
| 148 | 10mmスパナ | <u> </u> | | | |
| 149 | 固定ロックノブ | <u> </u> | | | |

保証とアフターサービス 必ずお読みください

(1) 保証書(次項)

保証書は所定事項の記入及び記載内容をご確認いただき大切に保管してください。

(2) 保証期間中に修理を依頼される場合

保証書の記載内容に従って修理いたします。(ただし、縫製部品は除きます。)

(3) 保証期間を過ぎて修理を依頼される場合

修理すれば使用できる場合は、ご希望により有料で修理させていただきます。

(4) 補修用部品の最低保有期間

当社はこの製品の補修用部品を製造打ち切り後最低3年間保有しております。

* ただし、 需要具合によってはこの限りで無い場合もありますので、 ご了承ください。

- (5) ご使用中に普段と変わった状態になりましたら、 直ちにご使用を中止し、 お買い上げ販売店 に点検・修理をご依頼ください。
 - *お客様ご自身での分解・修理は危険です。 絶対におやめください。
- (6) 修理・アフターサービスについてのご相談

修理に関するご相談ならびに、ご不明な点は、まずお買い上げ販売店にお申し付けください。

●ご転居されたり、ご贈答品などでお買い上げ販売店に修理などのご相談ができない。 ときは、下記のダイヤコジャパン「お客様相談窓口」にお問合せください。

ダイヤコジャパン【お客様相談窓口】

0120-559-168

【受付時間】祝日を除く月~金10:00~17:00(都合によりお休みさせていただく場合がございます)

株式会社ダイヤコジャパン

TEL: 03-6808-4588 FAX: 03-6808-4677

〒134-0088 東京都江戸川区西葛西6-16-7 第2白子ビル 501

お客様の個人情報のお取り扱いについて

お客様よりお知らせいただいた氏名・住所などの個人情報は、 当社製品のご相談への対応や修理及びその確認などに利用し、 その記録を残すことがあります。

なお、お客様の個人情報は弊社で適切に管理し、修理業務等を委託する場合や正当な理由がある場合を除き、第三者に提供いたしません。

SPIRIT FITNESS RWJ-1000リハビリウォーカー

保証期間

| | 年 | 月 | | | | お買上げ日より1年間 | |
|------|---|---|------|----|-----|------------|---|
| | | | | | | | |
| | | | | おき | 字 様 | | |
| ふりがな | | | | | | | |
| お名前 | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | • | 杜 |
| | | | | | | | |
| ご住所 | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | TEL: | | (|) | |
| | | | | 販売 | も 店 | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |

この保証書は、本書記載内容で無料修理させていただくことをお約束するもので。

本書は再発行しませんので、大切に保管してください。

お買い上げ日

通信販売等で購入された場合は、商品の送り状に記載された荷着日をお買い上げ日とさせていただきます。

販売店欄に記入の無い場合は無効となりますので、必ずお買い上げ販売店にお申し出いただき、記入を受けてください。(販 売店からの記入が無い場合は商品と同封されている納品書がその代わりになりますので、 無くさない様に本保証書と一緒に大 切に保管してください)

- 1. 取扱説明書による正常なご使用状態で、保証期間中に故障した場合には、お買い上げ販売店に修理をご依頼ください。
 2. 本書は日本国内においてのみ有効です。 This warranty is valid only in Japan.
- 3. 保証期間内でも次の場合は有料修理になります。
 - (ア)使用上の誤り及び不当な修理や改造による損傷。
 - (イ)お買い上げ後の輸送、落下等による損傷。

 - (イ) からし上いない制念、ネーマにかる場場。 (ウ) 火災、浸水、不慮の事故、その他天災による損傷。 (エ) 指定された使用条件以外で使用された場合の故障または損傷。 (オ) 指定外電源(電圧、周波数)使用による損傷。